



Ministerio de Cultura y Educación  
 Universidad Nacional de San Luis  
 Facultad de Ingeniería y Ciencias Agropecuarias  
 Departamento: Ingeniería  
 Área: Electrónica

(Programa del año 2022)  
 (Programa en trámite de aprobación)  
 (Presentado el 12/04/2022 12:20:09)

### I - Oferta Académica

Materia	Carrera	Plan	Año	Período
Sistemas de Control	INGENIERÍA ELECTRÓNICA	Ord	2022	1° cuatrimestre
		19/12 -11/2 2		
Sistemas de Control	ING. MECATRÓNICA	Ord	2022	1° cuatrimestre
		22/12 -10/2 2		
Sistemas de Control	ING.ELECTROMECAÁNICA	Ord.2	2022	1° cuatrimestre
		0/12- 18/22		

### II - Equipo Docente

Docente	Función	Cargo	Dedicación
SERRA, FEDERICO MARTIN	Prof. Responsable	P.Tit. Exc	40 Hs
MARTIN FERNANDEZ, LUCAS LUCIAN	Auxiliar de Práctico	A.Ira Exc	40 Hs

### III - Características del Curso

Credito Horario Semanal				
Teórico/Práctico	Teóricas	Prácticas de Aula	Práct. de lab/ camp/ Resid/ PIP, etc.	Total
6 Hs	3 Hs	2 Hs	1 Hs	6 Hs

Tipificación	Periodo
B - Teoria con prácticas de aula y laboratorio	1° Cuatrimestre

Duración			
Desde	Hasta	Cantidad de Semanas	Cantidad de Horas
21/03/2022	24/06/2022	15	90

### IV - Fundamentación

Sistemas de control es un curso de cuarto año de la carrera Ingeniería Electrónica, Ingeniería Electromecánica e Ingeniería Mecatrónica. Básicamente comprende el estudio de los sistemas de control desde los puntos de vista clásico y moderno. Específicamente el curso prepara al alumno para realizar el modelado, análisis y diseño de sistemas de control en el dominio del tiempo, frecuencia y en el espacio de estados. Esto posibilita al alumno poder estudiar y comprender el desempeño de sistemas físicos y a partir de esto plantear la adecuada estrategia de control para que dicho sistema cumpla con las especificaciones de diseño esperadas. Las unidades, si bien tienen una correlatividad vertical, en varios casos se trabajará en paralelo, mediante el uso de medios informáticos; los cuales facilitarán la comprensión y utilización de los conceptos aprendidos y se alternarán los fundamentos teóricos con las ejercitaciones prácticas y de laboratorio.

## V - Objetivos / Resultados de Aprendizaje

Brindar al estudiante los conocimientos necesarios para identificar, implementar y operar posteriormente diferentes sistemas de control, realizando previamente un análisis de desempeño, robustez y estabilidad en régimen transitorio y en estado estable de un sistema físico, para luego diseñar una estrategia de control que permita modificar su comportamiento y lograr el desempeño deseado.

Resultados de aprendizaje:

- Determinar y reconocer los conceptos de sistemas de control realimentado y sus usos en ámbitos de aplicación de la ingeniería.
- Modelar matemáticamente diferentes sistemas físicos (eléctricos, mecánicos e hidráulico).
- Analizar la dinámica de los sistemas físicos a través del modelo matemático.
- Diseñar una estrategia de control para modificar el comportamiento natural de un sistema.

## VI - Contenidos

### Unidad N° 1: “Introducción”

Sistema de control

Componentes de un sistema de control

Ejemplos de sistemas de control

Sistemas de control en lazo abierto

Sistemas de control en lazo cerrado

Diseño y compensación de sistemas de control

### Unidad N° 2: “Modelado matemático de sistemas”

Función de transferencia y de respuesta impulso

Sistemas de control automáticos

Modelado en el espacio de estados

Representación en el espacio de estados de sistemas de ecuaciones diferenciales escalares

Linealización de modelos matemáticos no lineales

Modelado matemático de sistemas eléctricos

Modelado matemático de sistemas mecánicos

Modelado matemático de sistemas de fluidos y sistemas térmicos

### Unidad N° 3: “Análisis transitorio y en estado estacionario”

Sistemas de primer orden

Sistemas de segundo orden

Sistemas de orden superior

Criterio de estabilidad de Routh

Efectos de las acciones de control integral y derivativa en el comportamiento del sistema

Errores en estado estacionario en los sistemas de control con realimentación unitaria

### Unidad N° 4: “Análisis y diseño de sistemas de control por el método del lugar geométrico”

Gráficas del lugar de las raíces

Lugar de las raíces de sistemas con realimentación positiva

Diseño de sistemas de control mediante el método del lugar de las raíces

Compensación de adelanto

Compensación de retardo

Compensación de retardo-adelanto

Compensación paralela

### Unidad N° 5: “Análisis y diseño de sistemas de control por el método de la respuesta en frecuencia”

Diagramas de Bode

Criterio de estabilidad de Nyquist

Análisis de estabilidad y estabilidad relativa

Respuesta en frecuencia en lazo cerrado de sistemas con realimentación unitaria  
Determinación experimental de funciones de transferencia  
Diseño de sistemas de control por el método de la respuesta en frecuencia  
Compensación de adelanto  
Compensación de retardo  
Compensación de retardo-adelanto

#### **Unidad N° 6: “Controladores PID y controladores PID modificados”**

Reglas de Ziegler-Nichols para la sintonía de controladores PID  
Diseño de controladores PID mediante el método de respuesta en frecuencia  
Diseño de controladores PID mediante el método de optimización computacional  
Modificaciones de los esquemas de control PID  
Control con dos grados de libertad  
Método de asignación de ceros para mejorar las características de respuesta

#### **Unidad N° 7: “Análisis de sistemas de control en el espacio de estados”**

Representaciones en el espacio de estados de sistemas definidos por su función de transferencia  
Solución de la ecuación de estado invariante con el tiempo  
Controlabilidad  
Observabilidad

#### **Unidad N° 8: “Diseño de sistemas de control en el espacio de estados”**

Asignación de polos  
Diseño de servosistemas  
Observadores de estado  
Diseño de sistemas reguladores con observadores  
Diseño de sistemas de control con observadores  
Sistema regulador óptimo cuadrático  
Sistemas de control robusto

## **VII - Plan de Trabajos Prácticos**

- TP1 – Introducción a los sistemas de control.
- TP2 – Diagramas en bloque, modelado matemático, análisis de respuesta transitoria de sistemas físicos y error en estado estable.
- TP3– Lugar geométrico de las raíces.
- TP4 – Diseño de sistemas de control en el dominio del tiempo.
- TP5 – Diseño de sistemas de control en el dominio de la frecuencia.
- TP6 – Diseño de sistemas de control en variable de estados.

Los trabajos prácticos antes mencionados serán elaborados en grupos de 3 o 4 estudiantes y aplicados sobre los siguientes sistemas físicos:

1. Motor de corriente continua.
2. Levitador magnético.
3. Convertidor DC-DC buck.
4. Péndulo invertido.
5. Sistema de seguimiento del sol.
6. Sistema de nivel de líquidos.
7. Brazo robótico.

Los trabajos prácticos tendrán parte de trabajo de aula, parte de simulación en computadora y redacción de informe, estos deberán ser entregados en formato PDF utilizando un formato específico brindado por la cátedra, donde se evaluará la calidad del informe y el contenido del mismo.

## VIII - Regimen de Aprobación

### A - METODOLOGÍA DE DICTADO DEL CURSO:

El dictado del curso podrá ser presencial, semi-presencial, o virtual, de acuerdo a las normativas sanitarias en vigencia en el primer cuatrimestre del año 2022.

En todos los casos, se prevé una clase teórica y una clase práctica semanal, donde esta última podrá ser de práctica de aula o laboratorio dependiendo de los contenidos del programa a dictarse en cada semana en particular.

Los contenidos teóricos y prácticos serán puestos a disposición de los estudiantes a través de la plataforma Google Classroom provista por la UNSL.

### B - CONDICIONES PARA REGULARIZAR EL CURSO

Para acceder a la condición de regular, los estudiantes deberán cumplir con los siguientes requisitos:

- Entregar y aprobar, con al menos 70 puntos, el 100% de las actividades prácticas propuestas por el equipo docente.
- Aprobar con al menos 50 puntos, el 100% de las evaluaciones parciales practicas definidas de acuerdo a las normativas vigentes en la UNSL.
- Asistir al menos al 80% de las clases prácticas de aula.

### C – RÉGIMEN DE APROBACIÓN CON EXÁMEN FINAL

El examen final para los estudiantes que se encuentren en condición regular consistirá en una evaluación oral y/o escrita sobre los contenidos teóricos de la asignatura. Los temas se sortearán al azar el día del examen.

### D – RÉGIMEN DE PROMOCIÓN SIN EXAMEN FINAL

Para acceder a la condición de promoción, los estudiantes deberán cumplir con las siguientes consideraciones:

- Entregar y aprobar, con al menos 100 puntos, el 100% de las actividades prácticas propuestas por el equipo docente.
- Aprobar con al menos 80 puntos, el 100% de las evaluaciones parciales practicas definidas de acuerdo a las normativas vigentes en la UNSL.
- Asistir al menos al 80% de las clases prácticas de aula.
- Defender de manera oral un trabajo integrador.

### E – RÉGIMEN DE APROBACIÓN PARA ESTUDIANTES LIBRES

Para acceder a la condición aprobación como estudiante libre, los estudiantes deberán cumplir con las siguientes consideraciones:

- Entregar y aprobar, con al menos 70 puntos, el 100% de las actividades prácticas propuestas por el equipo docente.
- Aprobar con al menos 70 puntos, el 100% de las evaluaciones parciales practicas definidas de acuerdo a las normativas vigentes en la UNSL.
- Aprobar una evaluación oral y/o escrita sobre los contenidos teóricos de la asignatura. Los temas se sortearán al azar el día del examen.

Las etapas antes mencionadas tendrán una duración de 48 hrs.

## IX - Bibliografía Básica

- [1] • Ogata, Katsuhiko. “Ingeniería de control moderna”. 5ª ed. Pearson Prentice Hall. 2010. Libro impreso
- [2] • Kuo, Benjamin “Sistemas de control automático”. 7ª ed. Prentice-Hall. 1996. Libro Digital
- [3] • Nise, Norman. “Sistemas de Control para Ingeniería”. 3ª ed. C.E.C.S.A. 2005. Libro impreso

## X - Bibliografía Complementaria

- [1] • Goodwin, Graebe & Salgado, Control System Design. Prentice Hall, 2001.
- [2] • Dorf, Richard Carl . “Sistemas modernos de control” 2ª ed. Addison-Wesley Iberoamericana. 1989.
- [3] • Jagan, N. C. “Control Systems” 2ª ed. BS Publications. 2008.

## XI - Resumen de Objetivos

El alumno estará capacitado para:

- Identificar y modelar sistemas físicos
- Analizar el comportamiento de sistemas físicos en el dominio del tiempo, frecuencia y espacio de estados.

- Diseñar sistemas de control en el dominio del tiempo, frecuencia y espacio de estados.

## **XII - Resumen del Programa**

Unidad N° 1: “Introducción”

Unidad N° 2: “Modelado matemático de sistemas”

Unidad N° 3: “Análisis transitorio y en estado estacionario”

Unidad N° 4: “Análisis y diseño de sistemas de control por el método del lugar geométrico”

Unidad N° 5: “Análisis y diseño de sistemas de control por el método de la respuesta en frecuencia”

Unidad N° 6: “Controladores PID y controladores PID modificados”

Unidad N° 7: “Análisis de sistemas de control en el espacio de estados”

Unidad N° 8: “Diseño de sistemas de control en el espacio de estados”

## **XIII - Imprevistos**

El régimen de promoción puede verse afectado en el caso de no poder llevar a cabo el 100% de las clases prácticas de aula y de laboratorio

## **XIV - Otros**

<b>ELEVACIÓN y APROBACIÓN DE ESTE PROGRAMA</b>	
	<b>Profesor Responsable</b>
Firma:	
Aclaración:	
Fecha:	